



①9 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

⑫ **Offenlegungsschrift**
⑩ **DE 40 20 888 A 1**

⑤① Int. Cl.⁵:
G 01 C 19/02

⑳ Aktenzeichen: P 40 20 888.5
㉑ Anmeldetag: 29. 6. 90
㉒ Offenlegungstag: 2. 1. 92

DE 40 20 888 A 1

㉑ Anmelder:
Kümmel, Peter, Dr., 7022 Echterdingen, DE

㉒ Erfinder:
gleich Anmelder

⑤4 Kaskadenrotor, 3-dimensional rotierende Kreismasse mit synchroner Drehzahl von Gier- und Nickachse

⑤7 Durch den Kaskadenschubpräzessor des Jahres 1985, vgl. Lit. Nr. 8 unten, wird Präzessionskraft linearisiert. Sie überlagert Schwerfeldablenkungen, welche Schub erzeugen. Zur Schubkraftsteigerung wurde ein beliebig wiederholbares Ineinanderschachteln der Rotationssysteme vorgeschlagen. Jedes einzelne System rotiert den innersten Rotor dreidimensional und dient als einzelne Kaskade. Es wurde Kaskadenrotor benannt. Beim Ineinanderschachteln wird immer der kleinere Kaskadenrotor als innerste Rotationsmasse des nächst größeren verwendet. Erfindungsgemäß werden die drei Rotationsrichtungen und -Geschwindigkeiten genau bestimmt, sowohl 1. die Rollachsenrotationsrichtungen im Verhältnis zu den übrigen drei Kaskadenrotoren des Schubpräzessors, wie 2. die synchronen Drehzahlen von Gier- und Nickachsenrotationen im Kaskadenrotor.

DE 40 20 888 A 1

Beschreibung

Die vorliegende Erfindung betrifft erstens eine besondere Drehsinnvariante der Rollachsenrotationen aller vier dreidimensional rotierenden Rotationsmassen und zweitens synchrone Rotationsdrehzahlen von Gier- und Nickachsen. Die vier Rotationsmassen beziehen sich auf jene eines bereits bekannten Kaskadenschubpräzessors, vgl. Lit. Nr. 8.

Im Kaskadenschubpräzessor aus dem Jahre 1985 rotieren zwei Säulen gegenläufig. Jede enthält mindestens zwei Rotationssysteme. Alle vier Rotationssysteme des Schubpräzessors sind baugleich und müssen ihre innerste Rotationsmasse dreidimensional rotieren. Für größeren Leistungsbedarf sind eine Vielzahl jener dreidimensional rotierenden Massen ineinander zu verschachteln. Dabei bildet eine dreidimensional rotierbare Einheit als Kaskadenrotor wiederum die innerste Rotationsmasse des nächst größeren Kaskadenrotors usw. Bei einer Ineinanderschachtelung von zwei Kaskadenrotoren handelt es sich um einen Kaskadenschubpräzessor 2. Grades. Der dadurch gesteigerte Präzessionsaufwand sorgt für größere Energieinvestition und entsprechend größere Feldablenkungen. Dadurch wird der zu erzeugende Schub erhöht.

Ein Kaskadenschubpräzessor 1. Grades mit seinen vier Einheiten dreidimensional rotierbarer Rotationsmassen wird aus Fig. 1 ersichtlich. Eine dieser baugleichen Rotationsmassen, beispielsweise jene links oben, Pfeil 4 in Fig. 1, stellt einen erfindungsgemäßen Kaskadenrotor dar, Fig. 2. Rotationsantriebssysteme und Kollektorringe zur Stromübertragung sind nicht eingezeichnet. Die dreidimensionalen Rotationsfunktionen des Kaskadenrotors müssen erfindungsgemäß bestimmten Gesetzen gehorchen.

Bei einem Kaskadenschubpräzessor ergeben sich acht verschiedene Drehsinnvarianten der Rollachsenrotationsrichtungen, Pfeile 1 in Fig. 1, 2 und 3 aller vier Rotationsmassen. Die Hälfte davon ist spiegelbildlich und kann für die Überlegungen entfallen. Von den übrigen vier Drehsinnvarianten

| | | | |
|---------------------------|-------|-------|-----------|
| a) rechts (R) / links (L) | b) RR | c) RR | und d) RL |
| links (L) / rechts (R) | RR | LL | RL |

soll die Variante d) gemäß Fig. 1 und 3, Pfeile 1, genauer betrachtet werden. Der gegenläufige Drehsinn der Rotationssäulen stellt die Rotation um die Gierachsen dar, Fig. 1, 2 und 3, Pfeile 2. Da die Rollachsenrotationen, Pfeile 1 in Fig. 1, 2 und 3 mit maximalen Drehzahlen erfolgen sollen, von 10 bis 20 000 Upm, kann die gegenläufige Gierachsenrotation, Pfeile 2, in Fig. 1, 2 und 3 nur so hoch bemessen werden, wie es die Grenzbelastungen des Materials zulassen. Die Gierachsendrehzahl liegt daher erheblich unter jener der Rollachsendrehzahl, nämlich unter 1000 Upm. Durch Roll- und Gierachsenrotation verursacht, entstehen Präzessionsdrehungen um die Nickachse, Pfeile 3 der Fig. 2, 3 und 4. Diese lassen sich erfindungsgemäß als Präzessionsresultante, Pfeil 5, der Fig. 4, zusammenfassen. Nach einer 180°-Drehung beider gegenläufig rotierender Rotationssäulen, Fig. 1 und 3, Pfeile 2, nimmt die Präzessionsresultante 5 eine entgegengesetzte Richtung ein, Fig. 5. Erst nach einer Volldrehung von 360° kehrt Pfeil 5 wieder in die gleiche Richtung wie bei 0° zurück, Fig. 6.

Es wird angestrebt, möglichst keine entgegengesetzte Ausrichtung der Präzessionsresultantenpfeile 5, Fig. 4, 5, 6 und 7 hervorzurufen. Erfindungsgemäß kann schon nach 180° Gierachsendrehung der Rotationssäulen die Richtung des Resultantenpfeiles 5, Fig. 7, von 0° zurück erlangt werden.

Um dieses zu erreichen, müssen die Nickachsen gegen die erzeugte Präzessionsdrehung Pfeile 3 in den Fig. 2, 3 und 4 als zusätzlich investierte Energie der Nickachsenrotation gedreht werden. Dieses Drehen gegen den Präzessionswiderstand ist mit einer Drehzahl pro Minute vorzunehmen, die mit jener der Gierachsendrehzahl synchron ist, Fig. 7.

(56) Literatur

1. KESSLER, A., Impulsgenerator, Offenlegungsschrift 2 61 33 442, Anmeldung v. 29/03/76 in München, 2. KRANICH, M., wie 1, 3. KÜMMEL, P., Negative Schwerkraft durch Rotation I, qual. Analyse, 1970, ISBN: 39 21 291-00-3, 4. KÜMMEL, P., Negative Schwerkraft durch Rotation II, quantitat. Analyse, 1971, ISBN: 3-921 291-01-1, 5. KÜMMEL, P., Antigravitation durch Ablenken von Schwerewellen, 1973, ISBN: 39 21 291-02-X, 6. KÜMMEL, P., Zur Ellipsenbildung beim Foucault-Pendel, 1981, ISSN: 0720-9614, S. 17-23, 7. KÜMMEL, P., Patentanmeldung zum Thema: Schubkreisel, P 32 34 800,2 der Nummer 17 75 472 v. 20/09/82, 8. KÜMMEL, P., Patentanmeldung zum Thema: Kaskadenschubpräzessor, (11) DE 35 23 160, A1, (51) Int. Cl. 4, 64 G1/28, B 64 G1/40, v. 28/06/85, 9. KÜMMEL, P., Schubpräzessor, 1990, 189 S., 100 Abb., ISBN: 39 21 291-03-8.

Patentansprüche

1. Dreidimensional rotierte Kreiselmasse für Kaskadenschubpräzessor, deren Rotation um die Rollachse mit maximalen Drehzahlen so ausgerichtet ist, daß mindestens zwei oder alle Rotoren davon in einer Säule gleichsinnig, Pfeile 1 in Fig. 1 und 3, die Rotoren von Säule zu Säule jedoch gegensinnig rotieren müssen.
2. Dreidimensional rotierte Kreiselmasse für Kaskadenschubpräzessor, nach Anspruch 1 dadurch gekennzeichnet, daß bei maximalen Drehzahlen der Rollachse im Zusammenwirken mit der gegensinnigen Säulendrehzahl als Präzessionsrotation eine Präzessionsdrehung um die Nickachse erzeugt wird, Fig. 2, 3 und 4, Pfeile 3, der mit identischer Drehzahl der Gierachse entgegenrotiert wird, so daß der vierfach gebündelte Präzessionsvektor bei jeder 180°-Drehung der Gierachse parallel zur Vortriebsachsenrichtung weist, Fig. 5, 6 und 7.

Fig. 1

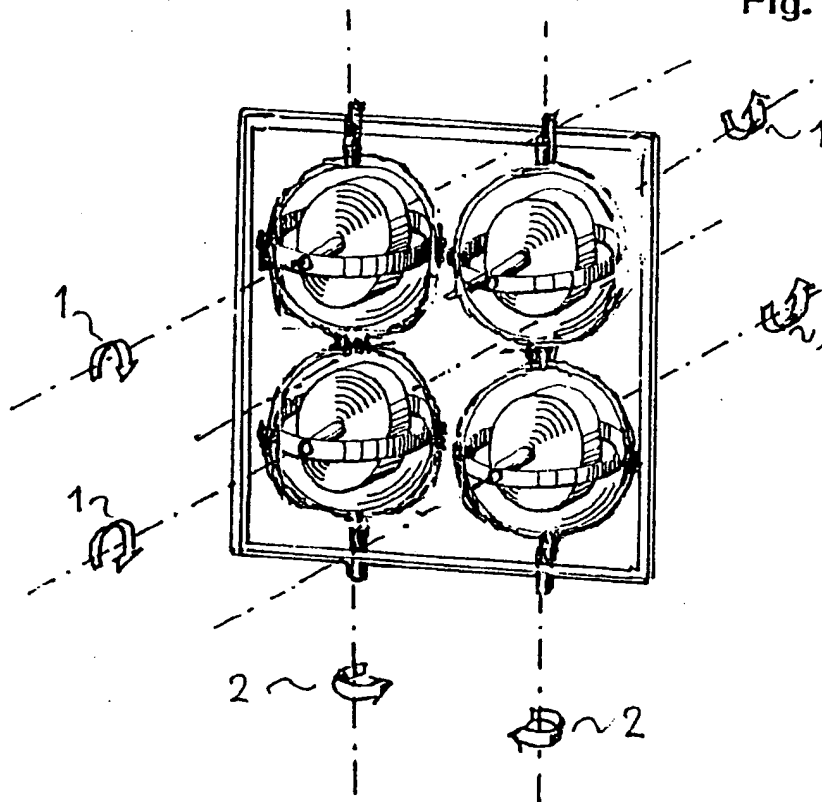


Fig. 2

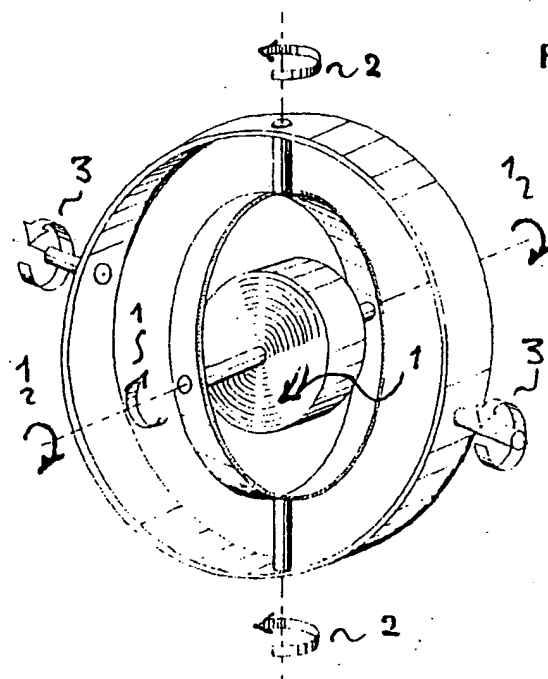


Fig. 3

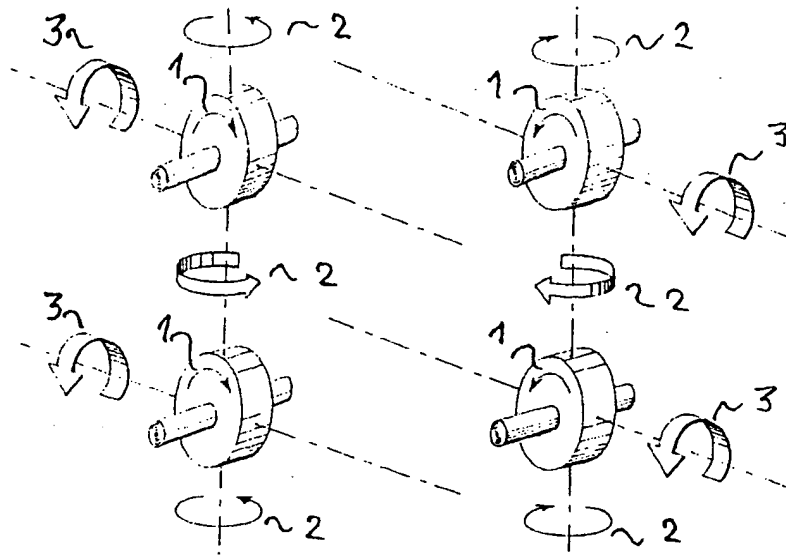


Fig. 4

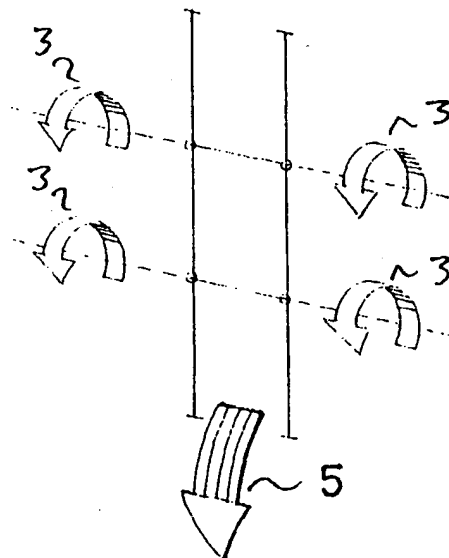


Fig. 5

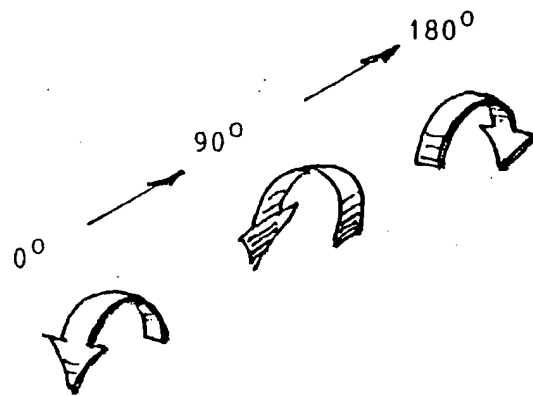


Fig. 6

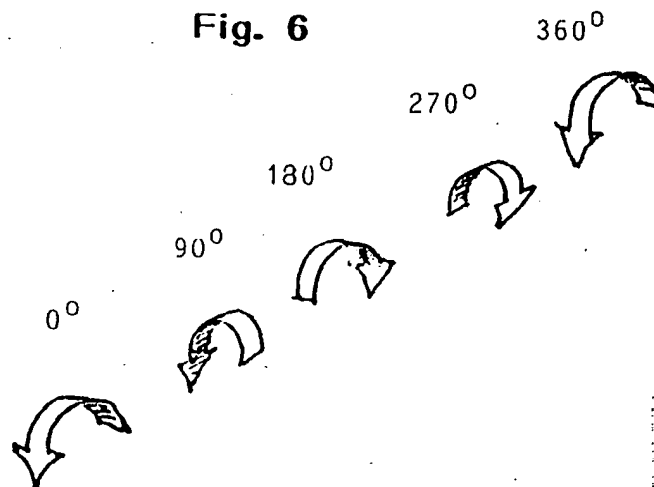


Fig. 7

